

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

**特開2011-67943****(P2011-67943A)**(43) 公開日 **平成23年4月7日(2011.4.7)**

(51) Int. Cl.

**B25J 13/00 (2006.01)**

F I

B25J 13/00

Z

テーマコード (参考)

3C007

審査請求 有 請求項の数 18 O L 外国語出願 (全 17 頁)

(21) 出願番号 特願2010-212368 (P2010-212368)  
 (22) 出願日 平成22年9月22日 (2010.9.22)  
 (31) 優先権主張番号 12/564,096  
 (32) 優先日 平成21年9月22日 (2009.9.22)  
 (33) 優先権主張国 米国 (US)

(71) 出願人 505212049  
 ジーエム・グローバル・テクノロジー・オペレーションズ・インコーポレーテッド  
 アメリカ合衆国ミシガン州48265-3000, デトロイト, ルネッサンス・センター 300

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 インターアクティブロボット制御システム及び使用方法

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】多自由度なヒューマノイドロボットに対する柔軟で拡張可能な統合的制御アーキテクチャを提供する。

【解決手段】ロボットシステムは、関節、アクチュエータ、及びセンサを有するロボットと、分散コントローラとを備えている。コントローラは、コマンドレベルのコントローラと、それぞれが各関節を制御する組込み関節レベルのコントローラと、関節の動きを協調させる関節協調レベルのコントローラとを有している。中央データライブラリ(CDL)は、全ての制御及びフィードバックデータを集め、ユーザーインターフェースは、そのCDLを使用して、各関節、アクチュエータ、及びセンサの状態を表示する。パラメータ化された動作シーケンスは、リンクした各イベントの階層を有し、それにより、コマンドデータがリアルタイムで修正できる。

【選択図】図3

